

This Page Is Inserted by IFW Operations  
and is not a part of the Official Record

## **BEST AVAILABLE IMAGES**

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

**IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.**

**As rescanning documents *will not* correct images,  
please do not report the images to the  
Image Problem Mailbox.**

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**

SU 1127836

DEC 1984

BABA/ ★ Q38 85-151578/25 ★ SU 1127-836-A  
Tensioning device for load handling sling - has flexible cable with  
cap at its end which fits over fluke of lift hook

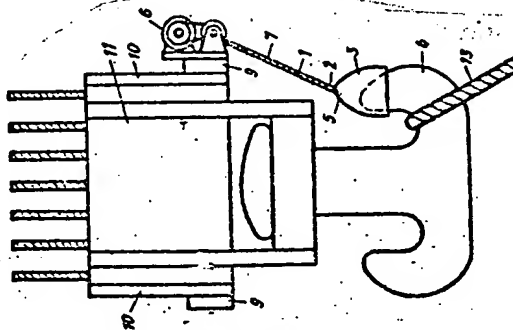
BABAEV D A 29.03.76-SU-339818

(07.12.84) B66c-01/10

29.03.76 as 339818 (1611MI)

To improve safety level and reduce the amt. of work involved, the device incorporates a flexible cable (1) which ends in a cap (3) whose shape corresp. to that of the hook fluke so as to fit over the fluke. The other end (7) of the flexible cable passes through a load sling and is fixed to a power-operated winch attached to a hook suspension. On operating of the winch, the flexible cable is tensioned by being wound onto a drum, causing the sling to engage with the hook. If a hook has two flukes the action is also applied to the other fluke.

USE - For manipulating loads suspended on slings.  
Bul.45/7.12.84 (3pp Dwg.No.1/3)  
N85-114172



© 1985 DERWENT PUBLICATIONS LTD.

128, Theobalds Road, London WC1X 8RP, England

US Office: Derwent Inc. Suite 500, 6845 Elm St. McLean, VA 22101

Unauthorised copying of this abstract not permitted.





СОЮЗ СОВЕТСКИХ  
СОЦИАЛИСТИЧЕСКИХ  
РЕСПУБЛИК

(9) **SU** (11) **1127836** **A**

3 (50) В 66 С 1/10

ГОСУДАРСТВЕННЫЙ КОМИТЕТ СССР  
ПО ДЕЛАМ ИЗОБРЕТЕНИЙ И ОТКРЫТИЙ

## ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ

### И АВТОРСКОМУ СВИДЕТЕЛЬСТВУ

(21) 2339818/29-11

(22) 29.03.76

(46) 07.12.84. Бюл. № 45

(72) Л.А. Бабаев

(53) 621.86.061(088.8)

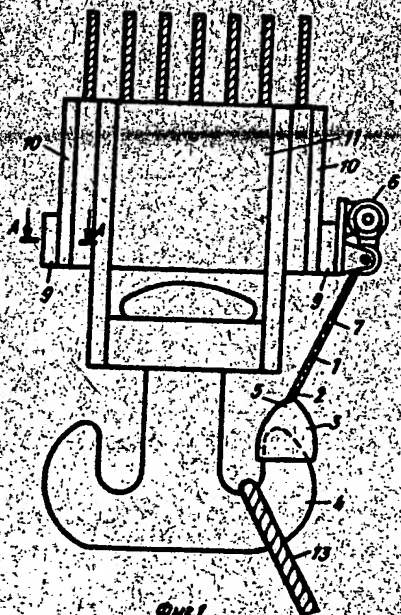
(56) 1. Заявка ФРГ № 2006500

ст. В 66 С 1/36, 1972 (прототип)

(54) УСТРОЙСТВО БАБАЕВА Л.А. ДЛЯ  
МАНИПУЛИРОВАНИЯ С ГРУЗОВЫМ СТРОПОМ

(57) Устройство для манипулирования  
с грузовым стропом, содержащее гиб-  
кий орган, несущий на первом конце

элемент для соединения с рогом  
крюка, и натяжное приспособление,  
соединяемое со вторым концом гиб-  
кого органа, отличающееся  
с тем, что, с целью снижения тру-  
доемкости и повышения безопасности  
эксплуатации, элемент для соедине-  
ния с рогом крюка представляет со-  
бой куполообразный колпак, внутрен-  
няя поверхность которого повторяет  
форму рога крюка и который прикреп-  
лен к первому концу гибкого органа  
вершиной.



(9) **SU** (11) **1127836** **A**

Изобретение относится к подъемно-транспортной технике, в частности к устройствам для манипулирования с грузовым стропом.

Известно устройство для манипулирования с грузовым стропом, содержащее гибкий орган, несущий на одном конце элемент для соединения с рогом крюка, и натяжное приспособление, соединяемое со вторым концом гибкого органа [1].

Недостатками известного устройства являются трудоемкость и повышенная опасность при надевании петли стропа на крюк.

Цель изобретения - снижение трудоемкости и повышение безопасности эксплуатации.

Указанная цель достигается тем, что в устройстве для манипулирования с грузовым стропом, содержащем гибкий орган, несущий на первом конце элемент для соединения с рогом крюка, и натяжное приспособление, соединяемое со вторым концом гибкого органа, элемент для соединения с рогом крюка представляет собой куполообразный колпак, внутренняя поверхность которого повторяет форму рога крюка и который прикреплен к первому концу органа вершиной.

На фиг. 1 изображено устройство для манипулирования с грузовым стропом, общий вид; на фиг. 2 - то же, в момент надевания петли стропа на рог крюка; на фиг. 3 - то же, в момент подготовки для снятия петли стропа с крюка; на фиг. 4 - разрез А-А на фиг. 1.

Устройство для манипулирования с грузовым стропом содержит гибкий орган 1, несущий на первом конце 2 элемент 3 для соединения с рогом крюка 4, представляющий собой куполообразный колпак, внутренняя поверхность которого повторяет форму рога крюка и который прикреплен к первому концу 2 гибкого органа 1

вершиной 5. Устройство содержит также натяжное приспособление 6, например малогабаритную электрическую лебедку, барабан которой соединен со вторым концом 7 гибкого органа 1. В качестве натяжного приспособления может быть использована также ручная лебедка, а кроме того, вместо лебедки можно установить ролик и производить подтягивание петли стропа, перекинув через него второй конец 7 гибкого органа 1. Лебедка устанавливается в пазы 8 направляющих 9, прикрепленных к декам 10 крюковой полвески 11. Направляющие 9 снизу закрыты планкой 12.

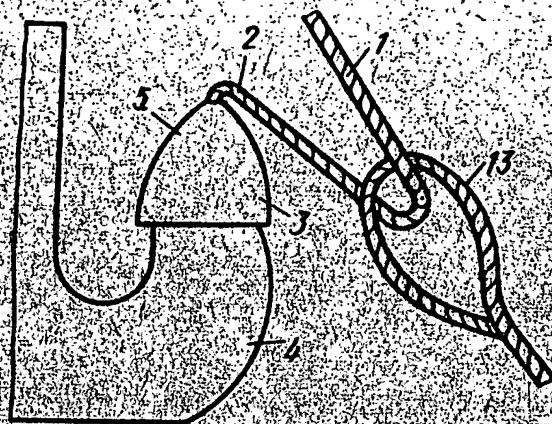
Устройство работает следующим образом.

Электрическую лебедку 6 устанавливают в пазы 8 направляющих 9 и подключают ее к электрической сети. Конец 7 гибкого органа (например, троса) пролезают через петлю грузового стропа 13 и соединяют с барабаном лебедки 6, а куполообразный колпак 3 надевают на рог крюка 4 (фиг. 2). Затем при включении лебедки гибкий орган 1 наматывается на барабан, а петля грузового стропа 13 подтягивается и соскакивает в заев крюка 4. Этому способствует также выдергивание куполообразного колпака 3 с рога крюка 4.

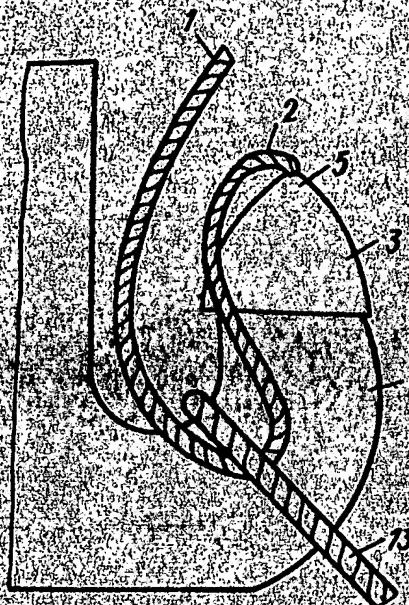
При работе с крюком, имеющим два рога, надевание петли стропа осуществляется таким же образом, при этом лебедка и колпак устанавливаются сначала с одной стороны, а затем с другой стороны. Съем петли стропа 13 производится путем надевания колпака 3 на рог крюка, продевания конца 7 гибкого органа 1 через петлю стропа 13 и намотки его на барабан (фиг. 3).

Предлагаемое устройство позволяет снизить трудоемкость и повысить безопасность эксплуатации.

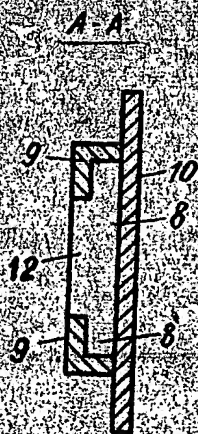




Фиг. 2



Фиг. 3



Фиг. 4

Редактор Н. Яцолла      Составитель И. Галкина      Техред М. Кузьма      Корректор А. Обручар

Заказ 8829/16      Тираж 825      Подписное  
ВНИИПИ Государственного комитета СССР  
по делам изобретений и открытий  
113035, Москва, Ж-35, Раушская наб., д. 4/5

Филиал ППП "Патент", г. Ужгород, ул. Проектная, 4

**THIS PAGE BLANK (USPTO)**